





中華民國經濟部智慧財產局

INTELLECTUAL PROPERTY OFFICE MINISTRY OF ECONOMIC AFFAIRS REPUBLIC OF CHINA

茲證明所附文件,係本局存檔中原申請案的副本,正確無訛,其申請資料如下:

This is to certify that annexed is a true copy from the records of this office of the application as originally filed which is identified hereunder:

申 請 日: 西元 2003 年 03 月 07 日

Application Date

申 請 案 號: 092203520

Application No.

申 請 人: 鴻海精密工業股份有限公司

Applicant(s)

局 Director General



發文日期: 西元 2003 年 4 月 17 日

Issue Date

發文字號: 09220378730

Serial No.



申請日期: 92、3.1

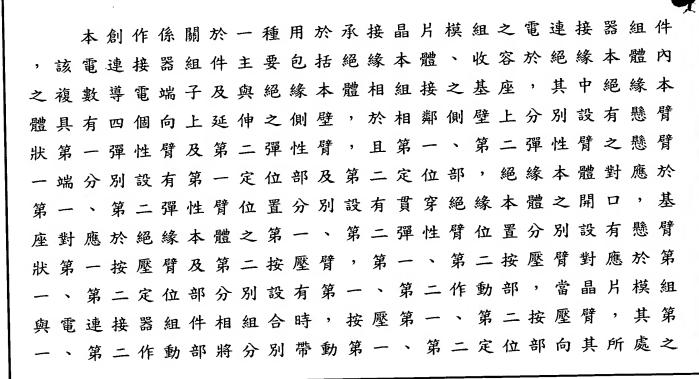
申請案號: 92>035>0

IPC分類



(以上各欄由	4270	
		電連接器組件
_	中文	
新型名稱	英文	ELECTRICAL CONNECTOR ASSEMBLY
	姓 名(中文)	1. 廖芳竹
-	姓 名 (英文)	1. Fang-Jwu Liao
創作人 (共1人)	國 籍 (中英文)	1. 中華民國 ROC
	住居所(中文)	
	住居所(英文)	1.2, Tzu Yu Street, Tu-Cheng City, Taipei Hsien, Taiwan, ROC
	姓名(中文)	1. 鴻海精密工業股份有限公司
	姓 名 (英文)	1. HON HAI PRECISION INDUSTRY CO., LTD.
三	國籍(中英文) 1. 中華民國 ROC
申請人 (共1人)		1. 台北縣土城市自由街2號 (本地址與前向貴局申請者相同)
	住居所(營業所	
	代表人(中文)	
	代表人	1. Gou, Tai-Ming

四、中文創作摘要 (創作名稱:電連接器組件)



英文創作摘要 (創作名稱: ELECTRICAL CONNECTOR ASSEMBLY)

An electrical connector assembly for electrically connecting between a computer process unit (CPU) and a printed circuit board (PCB) comprises an insulative rectangular housing, a base mounting on the housing and a multiplicity of terminals received therein. The housing defines four sides and a space is formed between the four sides. Two adjacent sides define a first push arm and a second push arm respectively. The first and second push arms define a first and a second lead-in portions, respectively. The base





四、中文創作摘要 (創作名稱:電連接器組件)



侧壁移動,使晶片模組可以零插入力放入絕緣本體內,避免晶片模組與電連接器組件相組合時刮到彈性臂之定位部處之塑膠,進而可避免塑膠屑落在端子與晶片模組間,造成晶片模組與電連接器組件間電性不導通。

五、(一)、本案代表圖為:第__ 三____ 圖

(二)、本案代表圖之元件代表符號簡單說明:

電連接器組件	1 0
	1 1 0
第一定位部 1101 第一底面	1102
第一凹槽 111 第二彈性臂	112
第二定位部 1121 第二底面	1122
第二凹槽 113 收容空間	114

英文創作摘要 (創作名稱: ELECTRICAL CONNECTOR ASSEMBLY)

defines a first and a second bending arms corresponding to the first and second push arms. The first and second bending arms respectively define a first and second engaging portions corresponding to the first and second lead-in portions.



四、中文創作摘要 (創作名稱:電連接器組件)



端子	收容	槽	1140	開口	1141
接台			115	定位柱	1150
	建端子		12	基座	13
•	- 開槽		130	第一按壓臂	131
•	- 按 壓		132	第一作動部	133
•	- 作動		1330	第二開槽	134
- •	二按壓		135	第二按壓部	136
•	二作動		137	第二作動面	1370
•	立槽		138	晶片模組	2

英文創作摘要 (創作名稱: ELECTRICAL CONNECTOR ASSEMBLY)



- \	本	案	己	向
-----	---	---	---	---

國家(地區)申請專利 申請日期

案號

主張專利法第一百零五條準用 第二十四條第一項優先權

二、□主張專利法第一百零五條準用第二十五條之一第一項優先權:

申請案號:

無

日期:

三、主張本案係符合專利法第九十八條第一項□第一款但書或□第二款但書規定之期間 日期:



五、創作說明(1)



【新型所屬之技術領域】

本創作係關於一種電連接器組件,尤指一種可用以電性連接平面柵格晶片模組與電路板之電連接器組件。

【先前技術】

平面柵格陣列電連接器組件廣泛應用於電子領域,用 以將晶片模組電性連接至電路板。如"Nonlinear Analysis Helps Design LGA Connectors"(Connector Specifier, February 2001)中即揭示了此種技術。請參 閱第一圖所示,該種電連接器組件8一般具有絕緣本體6, 其上設有複數端子收容槽60以收容複數導電端子5。該絕 緣本體6具有四個側壁61及由該四側壁61所形成之用以收 容晶片模組7之收容空間63,端子收容槽60設置並貫穿於 收容空間63。於四個側壁61中之一個上設有第一彈性臂 611,該第一彈性臂611係為懸臂設置,其可在設置於側壁 61內之第一空間610內發生變形。第二彈性臂612係設置於 與第一彈性臂611相鄰近之另一側壁61上,該第二彈性臂 612亦為懸臂設置,其可在設置於該側壁61中之第二空間 620內發生變形。第一彈性臂611與第二彈性臂612上分別 設有第一斜面611A及第二斜面612A以導引晶片模組7插入 至收容空間63中,晶片模組7通過第一、第二彈性臂611、 612之變形所產生之正壓力而安裝於收容空間63中。當晶 片模組7與電連接器組件8相組合時,晶片模組7會先壓到 第一、第二彈性臂611、612之第一、第二斜面611A、612A ,從而迫使第一、第二彈性臂611、612分別在第一空間





五、創作說明(2)

610及第二空間620內發生彈性變形而向靠近側壁61方向移動,從而晶片模組7放入電連接器組件8之收容空間63內,使晶片模組7之導電墊片(未圖示)與導電端子5相接觸形成電性導通。例如美國專利第6,132,220、6,164,978號即揭示了類似之電連接器組件。

惟,在晶片模組7放入電連接器組件8之收容空間63時,晶片模組7給予第一、第二斜面611A、612A之壓力太少,而無法使第一、第二彈性臂611、612發生彈性變形,從而導致晶片模組7無法與導電端子5形成電性導通;或者是晶片模組7所給予第一、第二斜面611A、612A之壓力太大,而刮到第一、第二斜面611A、612A上之塑膠,從而使塑膠有等電端子5與晶片模組7之導電墊片間,造成導電墊片與導電端子5間無法形成電性導通。故有必要設計一種新型的電連接器之取放裝置以克服上述缺失。

【內容】





五、創作說明(3)

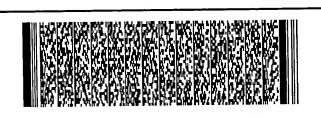
按壓臂及第二按壓臂,第一、第二按壓臂對應於第一、第二定位部分別設有第一、第二作動部。

【實施方式】

請配合參閱第二圖、第三圖及第四圖所示,本創作係關於一種用於承接晶片模組2之電連接器組件1,其主要包括有絕緣本體10、收容於絕緣本體10內之複數導電端子12及與絕緣本體10相組合之基座13。

絕緣本體10係為一縱長板狀構造,其具有四個側壁11,該四個側壁11形成用以承接晶片模組2之收容空間114,而複數端子收容槽1140係貫穿設置於該收容空間114內以收容複數導電端子12,其中兩個相鄰側壁11上分別設有懸臂狀第一彈性臂110及第二彈性臂112,第一、第二彈性臂110、112與側壁11間之間隙係分別為第一凹槽111及第二凹槽113,於第一、第二彈性臂110、112之懸臂一端分別設有第一、第二定位部1101、1121,該第一、第二定位部1101、1121上分別設有傾斜之導引面(未標號),該第一、第二定位部1101、1121上分別設有傾斜之導引面(未標號),該第一、第二定位部1101、1121上分別設有傾斜之導引面(未標號),該第一、第二定位部1101、1121 突伸於收容空間114內。收容空





五、創作說明(4)

間114對應該第一、第二定位部1101、1121位置分別設有 貫穿絕緣本體10之開口1141,該第一、第二定位部1101、 1121靠近收容空間114一側分別延伸設有第一底面1102及 第二底面1122。該絕緣本體10設有與基座13相接合之接合 面115,於該接合面115靠近對角線位置處設有兩圓柱形定 位柱1150 (第二圖中虛線所示)。基座13係為一縱長狀基 板構造,其對應於第一、第二彈性臂110、112位置分別設 有第一、第二開槽130、134, 而於第一、第二開槽130、 134之內側壁分別向外延伸有第一、第二按壓臂131、135 ,該第一、第二按壓臂131、135均係為懸臂狀設置,第一 按壓臂131包括第一按壓部132及與該第一按壓部132相連 設置之第一作動部133,該第一按壓部132係自第一作動部 133一侧呈一定角度斜向上延伸,而第二按壓臂135包括有 第二按壓部136及與該第二按壓部136相連設置之第二作動 部137, 該第二按壓部136亦係自第二作動部137一側呈一 定角度斜向上延伸,該第一、第二作動部133、137上對應 第一、第二底面1102、1122位置則分別設有第一、第二作 動面1330、1370 (第四圖參照),且基座13上對應於絕緣 本體10之定位柱1150位置設有兩定位槽138。當絕緣本體 10 與基座13 相組合時,係將定位柱1150 插入定位槽138中 即可,而此時第一、第二定位部1101、1121分別與第一、 第二作動部132、136之第一、第二作動面1330、1370相接 觸。

參閱第三圖及第四圖所示,當晶片模組2與電連接器





五、創作說明 (5)

組件1相組合時,先將基座13之第一按壓臂131及第二按壓 臂135之第一作動部133及第二作動部137穿過開口1141, 使第一、第二作動部133、137分別與第一、第二底面1102 、1122相抵接,接著將第一按壓部132及第二按壓部136分 別向下壓,此將帶動基座13之第一作動部133及第二作動 部137產生推力作用,該推力將促使第一作動面1330及第 二作動面1370分別擠壓第一、第二彈性臂110、112之第一 、第二底面1102、1122,從而使第一、第二定位部1101、 1121分別在第一凹槽111及第二凹槽113內發生彈性變形而 向其所處之側壁11移動,從而使第一、第二彈性臂110、 112分別與其相對之側壁11間之間距變大,此時晶片模組2 之導電墊片(未圖示)可以零插入力放入收容空間114內 與導電端子12接觸,當向下之壓力鬆開後,第一、第二彈 性臂110、112恢復變形,而使第一、第二定位部1101、 1121抵靠於晶片模組2之側壁上以便在水平方向上夾持晶 片模組2,使晶片模組2固定於收容空間114內,從而確保 晶片模組2與電連接器組件1間良好之電性導通。當晶片模 組2與電連接器組件1組合好後,將基座13抽離,從而將容 置有晶片模組2之電連接器組件1 置於電路板 (未圖示)上 。通過基座13之第一按壓臂131及第二按壓臂135之設置, 可避免晶片模組2因推不開第一彈性臂110及第二彈性臂 112或推開第一、第二彈性臂110、112時刮掉第一、第二 定位部1101、1121處之塑膠而造成晶片模組2不能與電連 接器組件1間形成良好地電性導通。



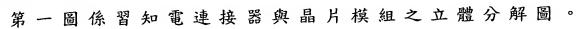


五、創作說明 (6)

綜上所述,本創作確已符合新型專利要件,爰依法提出專利申請。惟,以上所述僅為本創作之較佳實施例,舉凡熟悉本創作技術之人士爰依本創作之精神所作之等效修飾或變化,皆應涵蓋於以下之申請專利範圍內。



圖式簡單說明



第二圖係本創作電連接器組件之立體分解圖。

第三圖係本創作電連接器組件之立體組合圖。

第四圖係本創作電連接器組件之立體局部放大圖。

【主要元件符號說明】

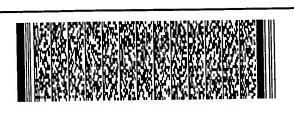
電連接器組件	1	絕緣本體	10
側 壁	11	第一彈性臂	110
第一定位部	1101	第一底面	1102
第一凹槽	111	第二彈性臂	112
第二定位部	1121	第二底面	1122
第二凹槽	113	收容空間	114
端子收容槽	1140	開口	1141
接合面	115	定位柱	1150
導 電 端 子	12	基 座	13
第一開槽	130	第一按壓臂	1 3 1
第一按壓部	132	第一作動部	133
第一作動面	1330	第二開槽	134
第二按壓臂	135	第二按壓部	1 3 6
第二作動部	137	第二作動面	1370
定位槽	138	晶片模組	2



六、申請專利範圍

- 一種用於承接晶片模組之電連接器組件,主要包括: 絕緣本體,其具有複數側壁,於側壁上設有至少一個 懸臂狀彈性臂,該彈性臂上設有定位部,且絕緣本 體對應於彈性臂位置設有貫穿絕緣本體之開口; 導電端子,其係容置於絕緣本體內;
 - 基座,其係與絕緣本體相組接,其對應於彈性臂位置 設有按壓臂,該按壓臂上對應於彈性臂之定位部位 置設有作動部;其中
 - 當絕緣本體與基座相組合時,基座之作動部穿過絕緣本體之開口並與彈性臂之定位部抵接,藉按壓按壓臂,可使作動部帶動彈性臂之定位部向其所處之側壁移動,進而可使晶片模組以零插入力與電連接器組件相組合。
- 2. 如申請專利範圍第1項所述之電連接器組件,其中定位部上設有底面,該底面可與按壓臂之作動部抵接。
- 3. 如申請專利範圍第1項所述之電連接器組件,其中彈性 臂與側壁間之間隙係為凹槽。
- 4. 如申請專利範圍第1項所述之電連接器組件,其中絕緣本體上設有定位柱。
- 5. 如申請專利範圍第1項所述之電連接器組件,其中按壓臂係為懸臂設置。
- 6. 如申請專利範圍第1項所述之電連接器組件,其中按壓臂還包括有與作動部相連設置之按壓部。
- 7. 如申請專利範圍第2項所述之電連接器組件,其中作動





六、申請專利範圍

部上對應於底面位置設有按壓面。

- 8. 如申請專利範圍第4項所述之電連接器組件,其中基座上對應於定位柱位置設有定位槽。
- 9. 一種電連接器組合,其主要包括:
 - 電連接器組件,其包括有絕緣本體、收容於絕緣本體內之複數導電端子及與絕緣本體相組合之基座,其中絕緣本體上設有至少一個彈性臂,該彈性臂上設有定位部,而基座上對應該彈性臂位置設有按壓臂,該按壓臂上對應於彈性臂之定位部位置設有作動部;
 - 晶片模組,其係與電連接器組件相組合,其具有複數 導電墊片;當
 - 晶片模組與電連接器組件相組合時,藉按壓按壓臂,可使作動部帶動彈性臂之定位部移動,從而使晶片模組以零插入力放入電連接器組件中。
- 10. 如申請專利範圍第9項所述之電連接器組合,其中彈性臂與按壓臂均係呈懸臂設置。
- 11. 如申請專利範圍第9項所述之電連接器組合,其中定位部上設有底面,該底面可與按壓臂之作動部抵接。
- 12. 如申請專利範圍第11項所述之電連接器組合,其中按壓臂上還設有與作動部相連之按壓部。
- 13. 如申請專利範圍第11項所述之電連接器組合,其中按壓部上對應於底面位置設有按壓面。
- 14. 如申請專利範圍第9項所述之電連接器組合,其中絕緣

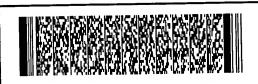


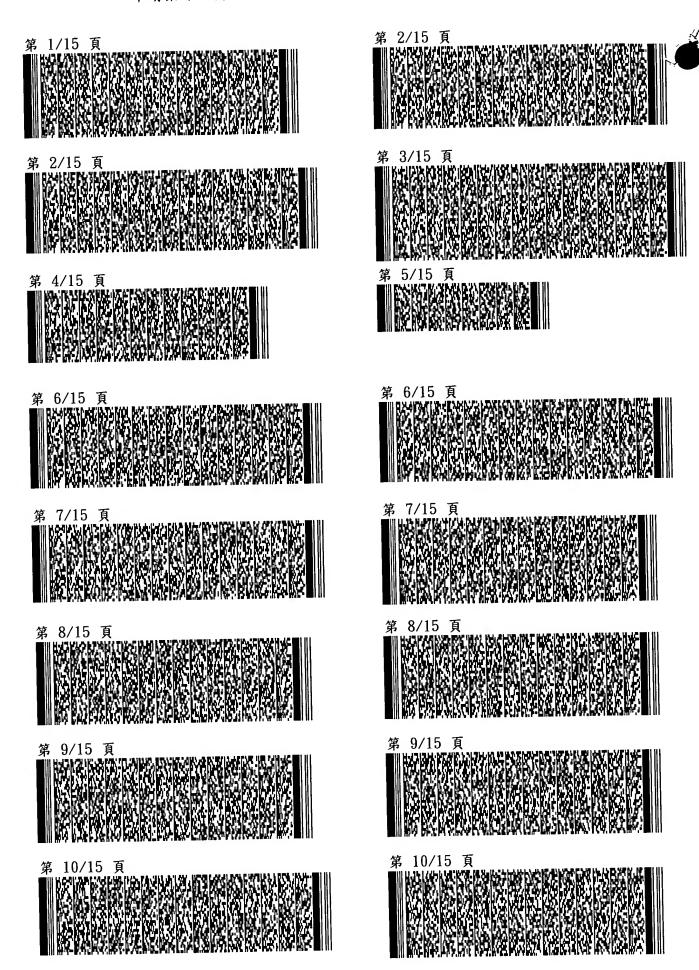


六、申請專利範圍

本體上設有圓柱形定位柱。

15. 如申請專利範圍第14項所述之電連接器組合,其中基座上對應於定位柱位置設有圓柱形定位槽。



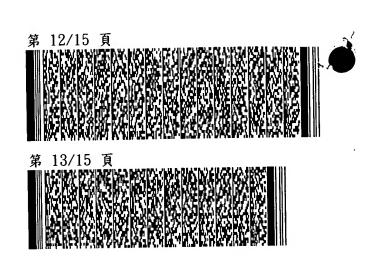






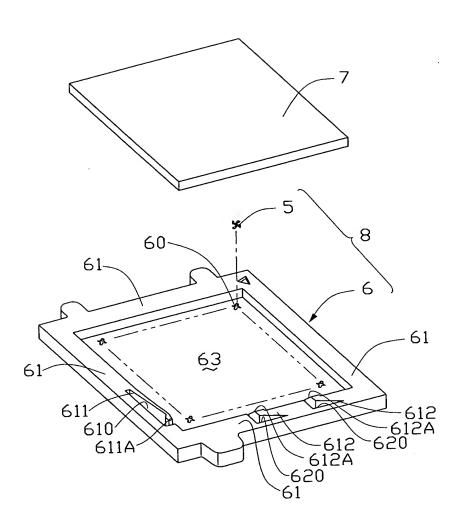






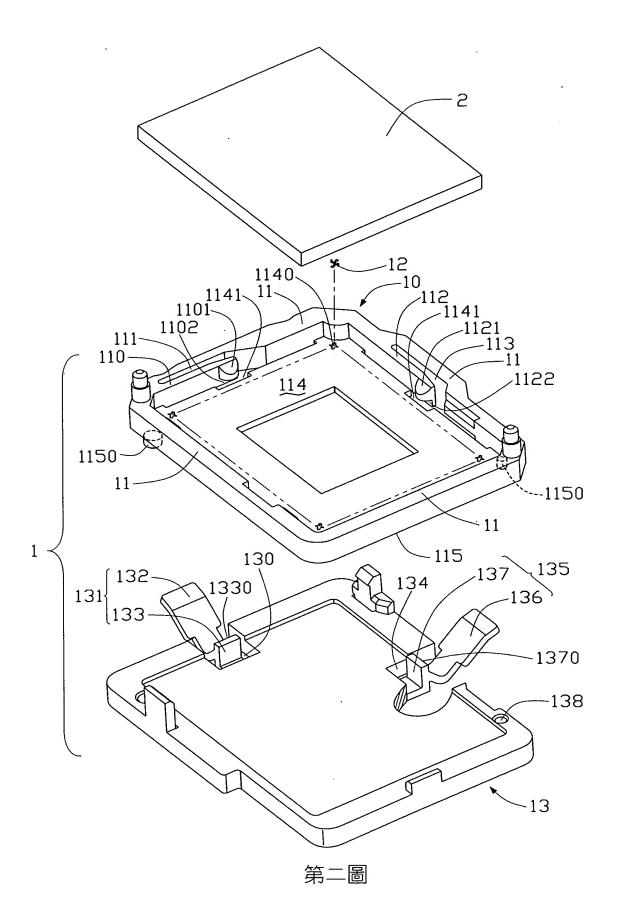




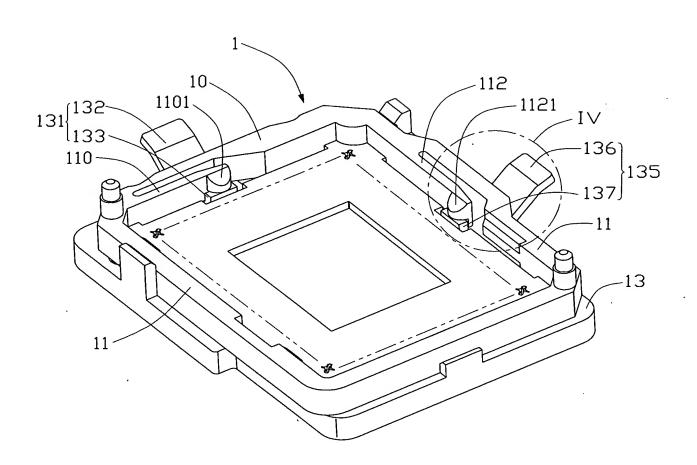


第一圖



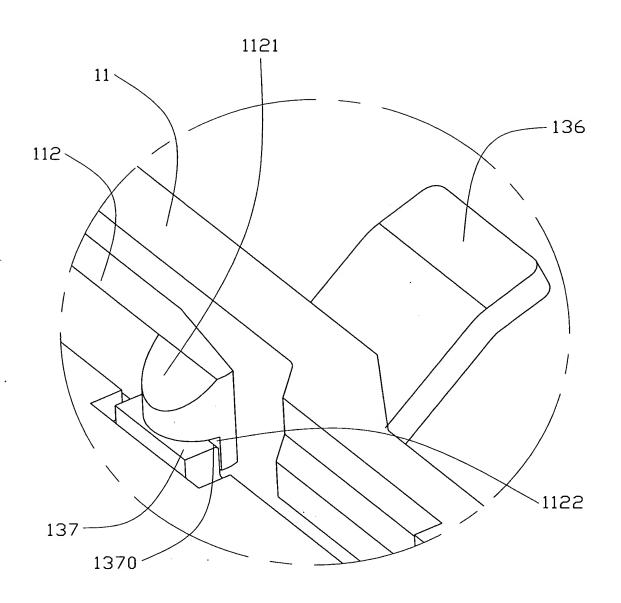






第三圖





第四圖